

10/586/19

(12)特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2005 年 7 月 28 日 (28.07.2005)

PCT

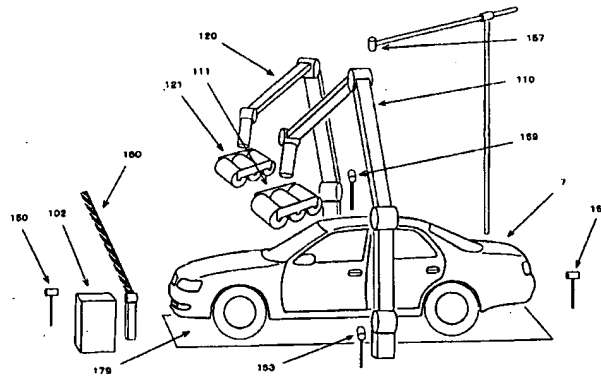
(10) 国際公開番号
WO 2005/068270 A1

- (51) 国際特許分類⁷: B60S 3/00, G06F 17/60
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2004/000329
- (22) 国際出願日: 2004 年 1 月 16 日 (16.01.2004)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (71) 出願人 および
- (72) 発明者: 瀧田 佳章 (TAKIDA, Yoshiaki) [JP/JP]; 〒463-0051 愛知県名古屋市守山区小幡太田 1 番 8 号 アーバンラフレ小幡 6 棟 905 号 Aichi (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.
- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

[続葉有]

(54) Title: ROBOT ARM TYPE AUTOMATIC CAR WASHING DEVICE

(54) 発明の名称: ロボットアーム型自動洗車装置



(57) Abstract: A robot arm type automatic car washing device adapted to automatically wash an automobile vehicle by vehicle washing rotary brushes mounted at the front ends of robot arms is so designed that a vehicle left-side washing rotary brush (111) mounted on a vehicle left-side washing robot arm (110) and a vehicle right-side washing rotary brush (121) mounted on a vehicle right-side washing robot arm (120) wash mainly the vehicle left-side and right-side, respectively, to thereby perform vehicle washing process while automatically controlling the vehicle washing rotary brushes respectively mounted on the front ends of the robot arms by a vehicle automatic washing device main controller (102) on the basis of input data in the form of vehicle actual measurement size data measured by analyzing vehicle image data by the vehicle automatic washing device main controller (102), the vehicle image data being prepared by photographing using a vehicle front surface photographing camera (150), a vehicle left side surface photographing camera (153), a vehicle right-side surface photographing camera (159), a vehicle rear surface photographing camera (155), and a vehicle top surface photographing camera (157), which are vehicle actual size measuring devices.

(57) 要約: 自動車車両をロボットアームの先端に装着した車両洗浄回転ブラシで自動的に洗浄する方式のロボットアーム型自動洗車装置は、車両左側洗浄ロボットアーム110へ装備する車両左側洗浄回転ブラシ111で主に車両左側を、及び車両右側洗浄ロボットアーム120へ装備する車両右側洗浄回転ブラシ121で主に車両右側を、車両実測サイズ測定装置である車両前面撮影用カメラ150・車両左側面撮影用カメラ153・車両右側面撮影用カメラ159・車両後面撮影用カメラ155・車両上面撮影用カメラ157でそれぞれ撮影して作成する車両画像データを車両自動

[続葉有]

WO 2005/068270 A1



添付公開書類:

— 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

洗車装置主制御装置102で分析することで測定した車両実測サイズデータを入力データとして、車両自動洗車装置主制御装置102でそれぞれのロボットアームの先端に装備した車両洗淨回転ブラシを自動的に制御しながら車両洗淨処理を行うロボットアーム型自動洗車装置である。